

This Page Is Inserted by IFW Operations  
and is not a part of the Official Record

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,  
please do not report the images to the  
Image Problems Mailbox.**

PCT

世界知的所有権機関  
国際事務局  
特許協力条約に基づいて公開された国際出願



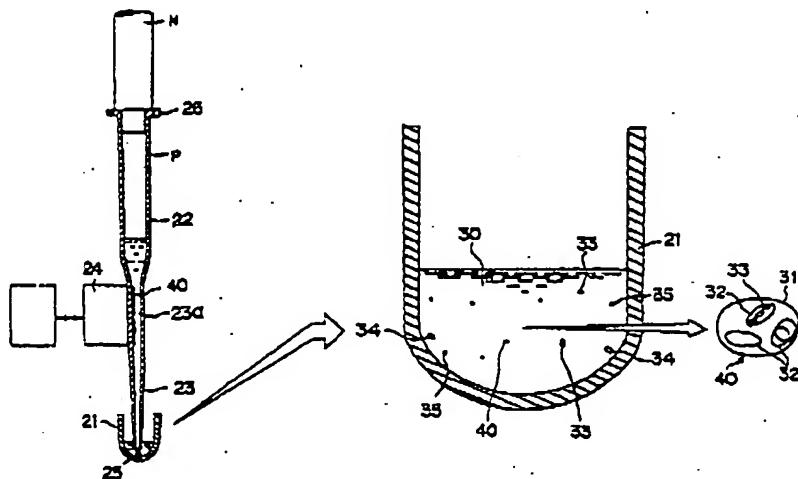
(51) 国際特許分類6 G01N 33/543, 33/553, C12M 1/00, C12N 11/00, C12Q 1/68, 1/70	A1	(11) 国際公開番号 WO97/47969 (43) 国際公開日 1997年12月18日(18.12.97)
(21) 国際出願番号 PCT/JP97/01962 (22) 国際出願日 1997年6月9日(09.06.97) (30) 優先権データ 特願平8/147574 1996年6月10日(10.06.96) JP (71) 出願人 (米国を除くすべての指定国について) プレシジョン・システム・サイエンス株式会社 (PRECISION SYSTEM SCIENCE CO., LTD.)[JP/JP] 〒206 東京都稲城市矢野口1843-1 Tokyo, (JP) (71) 出願人; および (72) 発明者 岡見吉郎(OKAMI, Yoshiro)[JP/JP] 〒145 東京都大田区田園調布4-18-14 Tokyo, (JP) (72) 発明者; および (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ) 田島秀二(TAJIMA, Hideji)[JP/JP] 〒206 東京都稲城市矢野口1843-1 プレシジョン・システム・サイエンス株式会社内 Tokyo, (JP)	(74) 代理人 弁理士 土橋 啓(DOBASHI, Akira) 〒105 東京都港区虎ノ門1丁目17番3号 第12森ビル6階 Tokyo, (JP) (81) 指定国 AU, BR, CA, CN, PL, KR, MX, NO, NZ, PL, RU, SG, US, VN, 欧州特許 (AT, BE, CH, DE, DK, ES, FI, FR, GB, IT, NL, PT, SE). 添付公開書類 国際調査報告書 補正書・説明書	

(54) Title: FINE SUBSTANCE HOLD-BACK CARRIER, SUSPENSION SYSTEM FOR THE SAME, FINE SUBSTANCE MANIPULATING APPARATUS AND METHOD OF CONTROLLING POSITION OF FINE SUBSTANCE

(54) 著明の名称 微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質位置制御方法

(57) Abstract

A fine substance hold-back carrier, a suspension system for the same, a fine substance manipulating apparatus, and a method of controlling the position of a fine substance, which are used to carry out the examination of various kinds of object substances efficiently, inexpensively, easily and reliably. A carrier on the surface of which a remote control member capable of controlling the position of a fine substance by a remote operation and a fine substance including a substance to be examined are supported, the carrier being formed so that the position of the object substance is controlled by a remote operation directed to the supported remote control member.



(57) 要約

微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質位置制御方法に関し、多様な目的物質の検査等を効率良く、安価に、容易に、且つ信頼性良く行うことを目的とする。

遠隔作用によって位置操作可能な遠隔作用体と、検査等の目的となる目的物質を含む微小物質とを表面に保持した担体であって、保持された遠隔作用体への遠隔操作によって位置制御されるように構成する。

参考情報

PCTに基づいて公開される国際出願のパンフレット第一頁に記載されたPCT加盟国を同定するために使用されるコード

AL	アルベニア	ES	スペイン	LR	リベリア	SG	シンガポール
AM	アルメニア	FI	フィンランド	LS	レソト	SI	スロヴェニア
AT	オーストリア	PR	フランス	LT	リトアニア	SK	スロバキア共和国
AU	オーストラリア	GA	ガボン	LU	ルクセンブルグ	SL	シエラレオネ
AZ	アゼルバイジャン	GB	英國	LV	ラトヴィア	SN	セネガル
BA	ボスニア・ヘルツェゴビナ	GR	グルジア	MC	モナコ	SZ	スワジランド
BB	ブルバドス	GH	ガーナ	MD	モルドバ共和国	TD	チャード
BE	ベルギー	GM	ガンビア	MG	マダガスカル	TG	トーゴ
BF	ブルガリア	GN	ギニア	MK	マケドニア旧ユーゴス	TJ	タジキスタン
BG	ブルガリア	GR	ギリシャ	ML	ラヴィニア共和国	TM	トルクメニスタン
BR	ベナズレン	HU	ハンガリー	MN	マリ	TR	トルコ
BR	ブラジル	ID	インドネシア	MR	モンゴル	TT	トリニダード・トバゴ
BY	ベラルーシ	IE	アイルランド	MW	モーリタニア	UA	ウクライナ
CA	カナダ	IL	イスラエル	MX	マラウイ	UG	ウガンダ
CP	中央アフリカ共和国	IS	イスランド	NZ	ニジニノヴォ	US	米国
CG	コンゴー	IT	イタリア	NL	オランダ	UZ	ウズベキスタン
CH	スイス	JP	日本	NO	ノルウェー	VN	ヴィエトナム
CI	コート・ジボアール	KB	ケニア	NZ	ニュージーランド	YU	ユーゴスラビア
CM	カメルーン	KG	キルギスタン	PL	ノルウェー・ジーランド	ZW	ジンバブエ
CC	中国	KP	朝鮮民主主義人民共和国	PT	オランダ		
CU	キューバ	KR	大韓民国	RO	オルトガル		
DE	デュッコニア	KZ	カザフスタン	RU	ルーマニア		
DK	ドイツ	LC	セントルシア	SD	モロッコ		
E	デンマーク	LK	リビアンシティン	SG	スリランカ		
E	エストニア						

## 明細書

## 微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質位置制御方法

## 5 技術分野

この発明は、液体中、気体中又は固体中に懸濁する微小物質、例えば、医薬品等の有用物質やDNA等の遺伝子物質及び抗体等の免疫物質等の微小物質を移動させたり、捕獲したりして、微小物質の定量、分離、分注、清澄、濃縮、希釈等の作業や、微小物質の観察、抽出、回収、単離作業等を行うための微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置、及び微小物質の位置制御方法に関する。

## 技術の背景

従来、医療、薬品、化学、生理衛生、保健、生物、食品又は材料等の種々の分野で、検査、測定、反応、抽出、又は観察等を行うために、その検査等の目的となる対象物質を分離して純粋なものを捕集するというような位置操作を加える必要があった。

例えば、医療の分野で説明すると、抗原-抗体反応を利用した酵素免疫測定法（EIA法）や、イムノアッセイの標識化合物として化学発光性化合物で標識する狭義の化学発光法（CLIA）や酵素活性を化学発光性化合物を検出系に用いて高感度に検出する化学発光酵素法（CLEIA）等の化学発光法（CL法）等の各検査法がある。各検査法では、例えば、磁性体粒子の表面に抗原は抗体をコーティングした磁性体粒子法や、ラテックスの表面に抗原や抗体をコーティングしたラテックス法、球状のビーズ（非磁性体）の表面に抗原や抗体をコーティングしたビーズ法、或いはセル内壁面に抗原や抗体をコーティングしたいわゆるチューブコーティング法等が公知である。そのうち、抗原-抗体の捕獲効率や製造コスト及びランニングコスト等を考えた場合には、磁性体粒子を利用したものが圧倒的に有利である。

ところで、磁性体粒子自体に微小物質を保持させるようにする場合、磁性

体の大きさが小さいと、体積に対する表面積の比が増えるので、同じ体積量又は重量の磁性体粒子を用いた場合には、微小物質を捕らえやすくなるが、磁性体粒子1個あたりの磁性量が絶対的に少ないので磁場による影響力を減少させると磁性が弱くなってしまう、磁場の制御が難しくなるという問題があった。

- 5 また、磁性体粒子の体積を大きくすると、磁場による影響力は増大し、着磁性は良くなり磁場による制御が容易であるが、体積に対する表面積の比が減少するので、磁性体粒子の体積が小さい場合に比較して、同じ体積量又は重量の磁性体粒子を用いた場合には、微小物質を捕らえにくくなり、捕獲効率が悪くなるという問題があった。
- 10 さらに、磁性体粒子に物質を捕獲させるには、コーティング等の加工が必須であり、特に、磁性体粒子自体の表面を任意に加工して、捕獲効率を高めることは、技術的、コスト的に難しいという問題があった。
- 15 そこで、本発明は、第1には、改良された微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。
- 20 第2には、直接遠隔作用を及ぼせなかったり、直接磁性体粒子に結合できない種々の物質の保持を可能にして、また、遠隔作用体に種々の物質を用いることによって、種々の多様な目的物質に対して多様な検査等を行うことができる汎用性の高い微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。
- 25 第3には、目的物質を捕獲するため非常に特殊な物質や表面をもった磁性体粒子に頼るのではなく、遠隔作用能力はないが、目的物質の捕獲性に優れ又は加工のしやすい安価な担体と、遠隔作用能力に優れた制御性の良い遠隔作用体とを合体させることで、磁性体粒子自体の加工の必要がない、安価で、遠隔操作しやすく、捕獲能力の高い、効率良く且つ定量についての高度な精密性をもって、迅速に処理を行うことができる扱いやすい微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。

第4には、確実に遠隔操作を行うことによって、種々の動作を可能にし、精密で複雑な制御を可能とする微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操

作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。

第5には、化学的に安定で、生物等の検査用等の目的物質に悪影響のない、信頼性のある微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。

5 第6には、磁性体粒子等の遠隔作用体と目的物質とを容易に分離して、目的物質のみの純粹は捕集、回収や、濃度の変更等を可能にする微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。

第7には、複数の懸濁系を扱う場合に各系が混入し合わないで、均一な状態を確立できるとともに、医療品等の有用物質（抗生物質等）を汚染することなく目的場所に移動運搬することができる微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。

第8には、有用物質の検定解析、遺伝子物質（DNA等）の抽出解析、免疫物質（抗体）等の検出解析の簡易迅速処理に有効に利用でき、臨床検査等の自動化に寄与する微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。

第9には、担体を吸着濾過助剤として用い、磁場配向を利用して担体の密度を調節することによって、めずまり等を避け吸着濾過能率を向上する微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。

第10には、多段化学反応を逐一反応容器間で目的物質を移動して行わせる場合の安全簡易自動移動（コンタミなし）ができる微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。

25 第11には、生物活性物質（抗生物質等）や検定菌（抗生物質検定菌：大腸菌等）を担体に吸着保持や保持培養を行って簡易迅速検定ができるので抗生物質の有効濃度の簡易迅速自動検定ができる微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。

第12には、物質（鉄粉、塵埃、環境汚染物質、食品汚染物質、添加物質

) や微生物、動植物細胞の培養、回収、濃縮、解析ができる微小物質保持担体、その懸濁系、微小物質操作装置及び微小物質の位置制御方法を提供することである。

## 5 発明の開示

以上の問題を解決するために、第一の発明は、上記目的を達成するために、遠隔作用によって位置操作可能な遠隔作用体と、検査等の目的となる目的物質を含む微小物質とを表面に保持した担体であって、保持された遠隔作用体への遠隔操作によって位置制御されるものである。

10 ここで、「微小物質」とは、検査、試験、増殖又は抽出等の目的となる目的物質を含み、必ずしも目的物質のみに限られず識別物質や介在物質等のその他の物質も含み得る。

また、目的物質の他、介在物質又はその他の物質も各々必ずしも一種類に限られない。

15 微小物質は、粉体、微粉体、粒子等で必ずしも大きさに制限はないが、例えば、の約  $0.1 \mu\text{m} \sim 1 \text{ mm}$  程度のものである。

さらに、微小物質は、細菌やウィルス等の微生物、即ち生体物質も含まれる。

「遠隔作用体」は、磁場、電場、光、温度勾配、及び、圧力勾配、音波等  
20 の遠隔作用による力を受けて移動等の位置制御されるものをいう。

例えば、磁場に対しては磁性体粒子、電場に対しては荷電粒子や誘電体物質、光や温度場に対しては、例えば、光又は熱を受けて熱せられ、体積を膨張させて浮力により上昇可能な気泡をもつ粒子や吸熱素子、超音波や圧力波によって振動して移動させるもの等がある。

25 遠隔作用体は必ずしも1種類に限られず、又、磁性体であって電荷を帯びているように遠隔作用体自体が種々の遠隔作用を受ける場合をも含む。

また、遠隔作用体も、微生物等であっても良い。

「担体」は、前記遠隔作用体及び微小物質を表面で保持可能であって、その保持は、付着、吸着、接着若しくはコーティング物質による反応等によっ

て実現される。

遠隔作用体、及び、担体の大きさは必ずしも定まったものではないが、前述した微小粒子の場合と同様に、例えば、約  $0.1 \mu\text{m}$  ( $100 \text{ nm}$ ) ~ 約  $1000 \mu\text{m}$  ( $10^6 \text{ nm} = 1 \text{ mm}$ ) である。

5 「位置制御」には、移動のみならず、捕集、振動、回転、捕獲、速度、分離、懸濁、洗浄等の制御も含む。

本発明によると、磁性体粒子等の遠隔作用体及び微小物質を担体に保持させることによって、優れた遠隔作用性と優れた捕獲性の両方を満足させることができるので、検査等の効率を上げ、定量についての高度な精密性をもつ

10 て、安価に手間をかけず、且つ迅速に処理を行うことができる。

また、確実に遠隔操作を行うことによって、種々の動作を可能にし、精密で複雑な制御を可能とする。

そして、医療品等の有用物質（抗生物質等）を汚染することなく目的場所に移動運搬することができる微小物保持担体を提供するものである。

15 有用物質の検定解析、遺伝子物質（DNA等）の抽出解析、免疫物質（抗体）等の検出をすることができる。

第二の発明は、第一の発明において、前記担体は、表面に有する多数の穴、間隙若しくは凹凸による付着、表面自体による吸着、接着、コーティングされた所定反応物質による反応、又はこれらの組み合わせにより、遠隔作用

20 体及び微小物質を保持したものである。

ここで、「穴、間隙」には、表面上の窪みのみならず、担体を貫通する穴、間隙も含む。

また、「穴、間隙、凹凸」やコーティング等は必ずしも、担体に設けられる必要はなく、付着、吸着、接着や反応が行われるのは、担体の表面に限られず、微小物質又は遠隔作用体の表面であっても良い。例えば、大きな遠隔作用体に設けられた穴に担体が保持され、当該担体を介して微小物質が保持されるものであっても良い。

「付着」とは、摩擦等の主として力学的な力によって、保持することをいい、例えば、前記穴等に挿着又は嵌挿等によって保持する場合を含む。付着

によって、微小物質等を捕らえることを可能にするには、主として微小物質の大きさ、遠隔作用体の能力や大きさ、穴や間隙、凹凸の大きさによって相性が定まる。

「吸着」とは、本来、気相又は液相中の物質が、その相と接触する他の相5との界面において、相の内部と異なる濃度で平衡に達する現象をいい、物理吸着と化学吸着とを含むが、ここでは、さらに広義に用いて、種々の反応や電磁気力によって物が付く場合をいう。

反応や電磁気力によって物が付く場合には、直接的に、静電気力（クーロン力）、磁気力によって付く場合の他に、ファン・デル・ワールス力のよう10な分子間力による場合、水素結合による場合、イオン結合による場合、共有結合による場合等の種々の態様がある。

「反応」には、凝集（凝固）反応も含み、凝集した目的物質のみを結合し、凝集しない物質については、結合させずに液内に残しておくことができる。

15 「接着」とは、接着剤等の粘着力を用いて保持する場合をいう。

また、「コーティングがされた所定反応物質による反応」とは、例えば、目的物質が抗原の場合には、その抗原と反応する抗体物質で、担体にコーティングを行い、抗原抗体反応によって、抗原を捕らえる。また、DNA物質が目的物質の場合には、当該DNA物質を構成する各塩基成分に対して相補20的となる塩基成分（アデニン $\leftrightarrow$ チミン、グアニン $\leftrightarrow$ シトシン）をもつ物質を担体にコーティングして、水素結合の反応によって、DNAを捕らえる場合がある。

コーティングは、担体に行うだけでなく、微小物質や遠隔作用体にコーティングを行っても良い。また、コーティングは必ずしも、全表面を覆う必要25はない。「これらの組み合わせ」であるので、例えば、付着させた微小物質にさらに、その表面に吸着が行われても良く、付着と反応等が同時に並行して行われていても良い。

図1 (a) (b) は、種々の形状又は不定型な形状の担体に遠隔作用体及び微小物質が保持された微小物質保持担体を拡大して模擬的に例示したもの

である。図1 (a) は纖維状の担体1の多数の穴2に遠隔作用体3及び微小物質4が保持されている微小物質保持担体5を示す。

図1 (b) は、球状の担体11の多数の穴12に遠隔作用体13及び微小物質14が保持されている微小物質保持担体10を示す。

5 その他、担体の形状は、これらの形状の他に、トーラス状等の形状であっても良い。

これによって、遠隔作用体及び微小物質を担体に種々のやり方で保持することができるので、多様な物質に対する検査等の処理を行うことができる。

第三の発明は、第一の発明又は第二の発明において、前記担体は、高分子物質等の有機物質、セラミックス、金属等の無機物質、又は生体で形成されたものである。

ここで、高分子物質には、纖維物質や樹脂等を含む。

本発明によれば、検査等の目的や使用する物質に応じて種々に担体を選択ができるので多様な制御や検査等を行うことができる。

15 第四の発明は、第一の発明又は第二の発明において、前記担体は、セルロース等の纖維物質で形成されたものである。

ここで、「纖維物質」には、その他、ナイロン等の合成纖維も含む。セルロース等の纖維物質の表面には、間隙、凹凸や穴が多数あり、当該部分に種々の物質を捕獲することができる。

20 本発明では前述した効果を奏するだけでなく、セルロース等の纖維物質は化学的に安定しているので、種々の物質との懸濁に対して適用することができるので、多様な目的に用いられることができる。しかも、加工が容易で、安価に得られ、また軽いので制御がしやすい。セルロース等は、球形に限られず、トーラス状や、纖維状であっても良い。

25 さらに、セルロース等の纖維物質では、表面に穴や間隙等が存在するので、予め、担体に、目的物質を捕獲することができる所定物質を予めコーティング等の加工をすることなく、遠隔作用体や微小物質とともに攪拌して懸濁させることによって、これらの物質を容易に捕獲して、目的物質や遠隔作用体を保持した微小物質保持担体が容易に形成され、捕獲性及び遠隔操作性の

双方を満足させる。したがって、安価に、且つ迅速に、手間のかからない信頼性のある微小物質保持担体を提供することができる。

また、セルロース等の繊維物質は加工がし易く、捕獲効率を高めるための加工を容易に且つ安価に行うことができる。

5 尚、本発明において、一旦、遠隔作用体及び微小物質が保持された担体から、微小物質を分離することもできる。例えば、担体がセルロースの場合には、酵素を用いてセルロースを溶かすことによって、担体を排除して、微小物質の濃縮プロセスに利用することも可能である。

第五の発明は、第一の発明～第四の発明において、前記微小物質は、前記目的物質又は前記遠隔作用体を前記担体に保持させるために介在する1又は10 2以上の介在物質を含むものである。

これによって、直接担体と結合させることができないものについても、担体に保持させることができる。例えば、担体と抗体とが結合しやすいが、担体と抗原とは結合しにくい場合には、担体に抗体を保持させた上で抗体に抗15 原を捕獲させるようにすれば良い。従って、多様な物質に適用することができる。

第六の発明は、第一の発明～第五の発明において、前記微小物質は、識別物質等の補助物質を含むものである。

これにより、検査等の解析を容易にしたり、反応を促進したり遅らせたり20 、種々の処理が可能となる。

「補助物質」には、前記識別物質の他に、検査の反応を促進させる触媒物質等も含む。さらに、補助物質は、直接担体に付着等せずに、目的物質に付着等することによって、間接的に担体に保持されても良い。

第七の発明は、第一の発明～第六の発明において、前記遠隔作用体は、磁25 性体で形成されたものである。

したがって、磁場によって、遠隔操作性に優れ、安価に、容易で、信頼性のある精密な制御を行うことが出来る。

ここで、「磁性体」とは、常磁性体や強磁性体のように磁場によって力を受けるものである。磁性体は、径の大小を問わず、直径の大きなボール状のも

の、粒状のもの微粒子を含み、また、形状は窮状のものに限定されるものではない。以下、荷電体、誘電体、透明物質等についても同様である。これによつて、安価に、遠隔操作性良く忠実に、且つ信頼性ある位置制御を行うことができる。

5 第八の発明は、第一の発明～第六の発明において、前記遠隔作用体は、荷電体又は当該遠隔作用体の周辺にある懸濁系と異なる誘電率をもつ物質で形成されたものである。

「荷電体」とは、電荷を有するものであつて、例えば、電場を加えない状態で自発的に誘電分極をもつ強誘電体がこれに相当する。

10 遠隔作用体の周囲にある懸濁系と異なる誘電率をもつ物質としては、高い場合と低い場合がある。これらは相互に、反対の極性に分極するので、電場に対して逆方向に移動する。

したがつて、電場によつて、遠隔操作性があり、容易で、信頼性のある精密な制御を行うことができる。

15 また、種々の遠隔作用体と組み合わせることによつて、多様で容易な制御が可能である。

第九の発明は、第一の発明～第六の発明において、前記遠隔作用体は、走光性又は走磁性等の走性をもつ微生物である。

ここで、例えば、「走磁性微生物」には、細胞や細菌等の微生物に、磁性20 体を人工的に又は自然に組み込んだものを含む。

微生物を用いる場合には、他の物質によつて微生物に影響がないこと、又逆に、微生物の存在によつて他の物質に影響がないことが必要である。

これによつて、物質を加工して用いることなく、容易に利用することができ、しかも、複雑な運動をさせることができる。

25 第十の発明は、第一の発明～第六の発明において、前記遠隔作用体は、温度又は圧力に応じて体積が変化する体積変動粒子である。

例えば、懸濁系全体の温度を高めることによつて、熱膨張率の高い物質の膨張又は収縮によつて上方向又は下方向に移動させたり、懸濁系全体の圧力を高めることによつて、容易に且つ安価に上下方向に移動させることができ

る。

体積変動粒子としては、例えば、周りの液体よりも膨張収縮しやすい気体の封入された粒子である。

第十一の発明は、第一の発明～第六の発明において、前記遠隔作用体は、  
5 透明物質又は不透明物質で形成されたものである。

レーザ光を遠隔作用体である透明物質、例えば、ポリスチレンラテックス、シリカ微粒子等に照射することによって、担体毎に捕獲（レーザトリップ）したり、それを移動することができる。また、不透明物質にレーザ光を照射したり、照射しなかったりすることによって、熱を与えて膨張又は収縮さ  
10 せて、担体毎に上方向又は下方向に移動させたりすることができる。

第十二の発明は、第一の発明において、前記遠隔作用体は磁性体粒子であり、前記担体はセルロースで形成されたものである。

担体の大きさは、検査等の目的によって、保持すべき目的物質、磁性体粒子や、懸濁系の種類や大きさ等の性質によって定まる。

15 本発明によって、優れた遠隔操作性と、優れた捕獲性とを兼ね備えた微小物質保持担体を提供することができるので、効率良くかつ迅速な検査を安価に且つ信頼性良く行うことができる。

第十三の発明は、第一の発明～第十二の発明のいずれか記載の遠隔作用体、微小物質及び担体が液体、気体又は固体に懸濁したものである。ここで、  
20 「固体」には、例えば、アルギン酸やのり、寒天質等のゲル状態の物質がある。

本発明は、遠隔操作性に優れた遠隔作用体と捕獲性に優れた担体とを結びつけ、優れた遠隔操作性及び優れた捕獲性の両方の性質を満足させることができて、検査等を効率良く、定量についての高度な精密性をもって、且つ迅速に処理を行うことができる。  
25

また、確実に遠隔操作を行うことによって、種々の動作を可能にし、精密で複雑な制御を可能とする。

そして、医療品等の有用物質（抗生物質等）を汚染することなく目的場所に移動運搬することができる微小物保持担体を提供するものである。有用物質

の検定解析、遺伝子物質（DNA等）の抽出解析、免疫物質（抗体）等の検出をすることができる。

第十四の発明は、第十三発明に係る前記懸濁系において、担体は間隙又は穴を多数をもつ滅菌されたセルロース・キャリヤであり、遠隔作用体は滅菌

5 された磁性体粒子であり、微小物質は検査の目的となる細菌及び識別物質である滅菌した還元性酵素であり、前記液体は滅菌された液体培地である。

ここで、前記穴の大きさは、磁性体粒子が配向して、磁場によって、微小物質保持担体の位置制御を行うことができる大きさであって、例えば、径が約150μmのセルロース・キャリアに対し、穴の径は約10μmである。

10 このように、1個の磁性体粒子は小さくても、配向して、磁場の影響を十分に受ける程度に磁力線によって結合する大きさの穴を用意しておけば良い。

「セルロース・キャリヤ」とは、セルロースそのもので形成されたもの、又はセルロースアセテートのようにセルロースを加工したものによって形成されたものであっても良い。

15 本発明によれば、遠隔操作性及び捕獲性の双方を満足するとともに、化学的に安定で、生物等の検査用等の目的物質に影響のない、信頼性があり、目的物質等に応じて、多様な選択を可能にした。

さらに、医療品等の有用物質（抗生物質等）を汚染することなく目的場所に移動運搬することができる。

20 また、有用物質の検定解析、遺伝子物質（DNA等）の抽出解析、免疫物質（抗体）等の検出解析の簡易迅速処理に有效地に利用でき、臨床検査等の自動化に寄与することができる。

且つ、担体に吸着できる物質や細胞を磁場配向によって回収し、その濃縮ができる。

25 第十五の発明は、第十三の発明に係る懸濁系において、担体はセルロース・キャリヤに間隙又は穴を多数もつものであり、前記遠隔作用体は、磁性体粒子であり、微小物質は抗生物質若しくは抗ガン物質であって、前記担体と、前記微小物質が懸濁されているものである。

ここで、各物質の量は、懸濁系の種類にもよるが、例えば、前記担体は直

径 100  $\mu$  程度の球であり、前記間隙又は穴は 10  $\mu$  程度の径であり、前記磁性体は、直径 1 ミクロン程度であり、前記担体は 1000 個/cc 程度であり、抗生物質として例えば、カナマイシンを用いた場合には 1000 個/cc 程度である。

5 本発明によれば、上記発明で奏する効果の他に、化学的に安定で、生物等の検査用等の目的物質に影響のない、信頼性があり、目的物質等に応じて、多様な選択を可能にした、選択の可能性が高い。

さらに、医療品等の有用物質（抗生物質等）を汚染（コンタミ）することなく目的場所に移動運搬することができる。

10 また、有用物質の検定解析、遺伝子物質（DNA 等）の抽出解析、免疫物質（抗体）等の検出解析の簡易迅速処理に有效地に利用でき、臨床検査等の自動化に寄与することができる。

且つ、担体に吸着できる物質や細胞を磁場配向によって回収し、その濃縮ができる。

15 第十六の発明は、第十三の発明において、濾過分離困難な微小物質に対し、濾過助剤として遠隔作用体及び担体を懸濁させたものである。

これによって、フィルタに比較して、より信頼性のある、汚染のない且つ手間のかからない濾過分離を行うことができる。

20 濾過分離困難な微小物質に対し、濾過助剤として前記遠隔作用体及び担体を懸濁させたことによって、濾過を容易に、且つ確実に行うことができる。

また、担体を吸着濾過助剤として用い、磁場配向を利用して担体の密度を調節することによって、めずまり等を避け吸着濾過能率を向上することができる。

25 さらに、多段化学反応を逐一反応容器間を移動して行わせる場合の安全で簡易自動移動ができる。

第十七の発明は、第十三の発明～第十六の発明のいずれかの懸濁系を収容する容器又は第十三の発明～第十六の発明のいずれかの懸濁系を通過させる液通路と、前記容器又は液通路内にある前記遠隔作用体に遠隔操作を行う、当該容器又は液通路外に設けた遠隔操作手段とを有するものである。

「通路」とは、液等が通過する部分であって、「容器」とは、液等を収容するものである。

これによって、遠隔操作性に優れた遠隔作用体と捕獲性に優れた担体とを結びつけ、優れた遠隔操作性及び優れた捕獲性の両方の性質を満足させること5 ができる、検査等を効率良く、定量についての高度な精密性をもって、且つ迅速に処理を行うことができる。

また、確実に遠隔操作を行うことによって、種々の動作を可能にし、精密で複雑な制御を可能とする。

そして、医療品等の有用物質（抗生物質等）を汚染することなく目的場所10 に移動運搬することができる微小物保持担体を提供するものである。有用物質の検定解析、遺伝子物質（DNA等）の抽出解析、免疫物質（抗体）等の検出をすることができる。

第十八の発明は、第十七の発明において、前記遠隔操作手段は、磁性体である遠隔作用体に対する磁場を発生する永久磁石又はソレノイド等の磁場15 源である。遠隔操作手段を操作することによって、制御が忠実且つ確実で、効率良く、単なる移動や分離、捕集のみならず、攪拌や洗浄を行うこともできる。

第十九の発明は、第十七の発明において、前記遠隔操作手段は、荷電体若しくは誘電体である遠隔作用体に対しては電場を発生する交流若しくは直流20 電圧が印加される1又は2以上の電極、又は、体積変動粒子である遠隔作用体に対しては温度の調節可能な熱源若しくは圧力調節手段である。

遠隔操作手段を操作することによって、単なる移動や捕集のみならず、確実に、効率良く攪拌や洗浄を行うことも可能である。

ここで「交流電圧」を印加するのは、所定の高周波の交流を印加すること25 により、電極反応（電気分解）の発生を避けるためである。

その際、2つの電極を容器を挟んで対向して設け、一方の電極の形状を尖らすことによって、一方の電極から他方の電極へ誘電泳動を行うことができる。

また、誘電性を液体又は気体より高くするか又は低くすることによって、

その方向を変えることができる。さらに、体積変動粒子によって、主として上下方向に担体を移動させることができる。

従って、本発明によれば、安価に、且つ容易に遠隔作用体の移動制御を行うことができる。また、種々の遠隔作用体と組み合わせることによって、種々の制御が可能である。

第二十の発明は、第十七の発明において、前記遠隔操作手段は、走光性のある微生物、透明物質又は不透明物質である前記遠隔作用体に対しては、レーザ光、赤外線等の光量の調節可能な光源である。

レーザ光等の光を透明物質に照射することによって、エネルギー密度の高い焦点近傍を前記担体を吸い寄せることができるとともに、レーザ光を移動させれば、当該担体を移動させることができる。また、レーザ光等を不透明物質に照射することによって、熱を加え、体積膨張等をさせて容易に位置制御を行うことができる。

また、微生物を用いることによって、物質の加工の手間を省いて、容易に複雑な位置制御を行うことができる。

第二十一の発明は、第十七の発明において、複数種類の遠隔操作手段を設けたものである。

これによって、使用する物質等や、使用目的に応じて、例えば、単に磁場のみならず電場等を組み合わせることによって、多様で複雑な制御を行うことができる。

第二十二の発明は、遠隔作用によって位置操作可能な遠隔作用体と、検査等の目的となる目的物質を含む微小物質と、遠隔作用体及び微小物質を保持可能な担体とを所定順序で液体、気体または固体に投入し、当該懸濁系を攪拌し、前記遠隔作用体に対し遠隔作用を及ぼすことにより、前記微小物質及び遠隔作用体を表面で保持した微小物質保持担体の位置制御を行うものである。

ここで、「所定順序」とは、用いられる遠隔作用体、微小物質又は担体や、目的によって異なる。例えば、第一の実施の形態では、磁性体粒子は最後に投入しているが、これは、磁性体粒子が先に担体に結合すると、細菌が担

体に結合することを妨げるおそれがあるからである。尚、「攪拌」は、担体、遠隔作用体及び微小物質の遭遇の機会を増し、又は担体の穴等に微小物質等をうまくはめ込む等によって、微小物質保持担体の形成を促進することに寄与する。

5 これによって、予め、微小物質保持担体を加工して作成しておくことなく、懸濁系中で、生成するので、人の手に触れることなく、容易に、信頼性良く、迅速に、安価に検査等を行うことができる。

また、遠隔操作性に優れた遠隔作用体と捕獲性に優れた担体とを結びつけ、優れた遠隔操作性及び優れた捕獲性の両方の性質を満足させることができ  
10. て、検査等を効率良く、定量についての高度な精密性をもって、且つ迅速に処理を行うことができる。

さらに、確実に遠隔操作を行うことによって、種々の動作を可能にし、精密で複雑な制御を可能とする。

そして、医療品等の有用物質（抗生物質等）を汚染することなく目的場所  
15 に移動運搬することができる微小物保持担体を提供するものである。

有用物質の検定解析、遺伝子物質（DNA等）の抽出解析、免疫物質（抗体）等の検出をすることができる。

第二十三の発明は、第二十二の発明において、前記遠隔作用体、微小物質及び担体は、第二の発明～第十二の発明のいずれかに記載されたものである  
20。

したがって、種々の態様及び種々の物質に対して検査等を行うことができる。

第二十四の発明は、第二十二の発明において、滅菌された液体培地に、滅菌した還元性酵素、検査等の目的となる細菌やウィルス等の微生物、及び滅  
25. 菌したセルロース・キャリヤを投入した後、磁性体粒子を投入し、当該懸濁液を攪拌し、当該懸濁液に磁場を及ぼし又は除去することによって前記細菌等の位置制御を行うことである。

ここでは、細菌の存在の検査や、細菌の量の測定や、細菌からのDNA/RNAの抽出等を行うために、滅菌された液体培地、滅菌された還元性酵素

、滅菌された磁性体粒子を用いている。

還元性酵素は、細菌の存在を識別するために用いるものであって、例えば  
、還元によって、酵素が水に溶けない色素を作るT. T. C. を用いる。

第二十五の発明は、第二十二の発明において、水溶液中に、セルロース・  
5 キャリヤに間隙又は穴を多数設けたもの、磁性体粒子、及び、抗生物質若しくは抗ガン物質等の微小物質を投入し、当該懸濁液を攪拌し、当該懸濁液に対し、磁場を及ぼし又は除去することにより、前記担体に磁性体粒子及びカナマイシンを保持したものを位置制御するものである。

本発明によれば、上記発明で奏する効果の他に、化学的に安定で、生物等  
10 の検査用等の目的物質に影響のない、信頼性があり、目的物質等に応じて、多様な選択を可能にした、選択の可能性が高い。

さらに、医療品等の有用物質（抗生物質等）を汚染（コンタミ）することなく目的場所に移動運搬することができる。

また、有用物質の検定解析、遺伝子物質（DNA等）の抽出解析、免疫物質（抗体）等の検出解析の簡易迅速処理に有效地に利用でき、臨床検査等の自動化に寄与することができる。

且つ、担体に吸着できる物質や細胞を磁場配向によって回収し、その濃縮ができる。

第二十六の発明は、第二十二の発明において、濾過分離困難な微小物質と  
20 、遠隔作用体と、担体とを液体に投入し、当該懸濁液を攪拌し、当該懸濁液に対し、磁場を及ぼしまたは除去することによって、前記遠隔作用体及び担体を濾過助剤として用いたものである。

このように、担体を濾過除剤として用い、濾過を容易に、且つ確実に行うことができるとともに、担体を吸着濾過助剤として用い、磁場配向を利用して担体の密度を調節することによって、めずまり等を避け吸着濾過能率を向上させることができる。

さらに、多段化学反応を逐一反応容器間を移動して行わせる場合の安全で簡易自動移動ができる。

### 図面の簡単な説明

第1図は、この発明の第一の実施の形態に係る微小物質保持担体の拡大概略図である。第2図は、この発明の第一の実施の形態に係る微小物質操作装置の一部拡大概略図である。第3図は、この発明の第一の実施の形態に係る5流れ図である。第4図は、この発明の第二の実施の形態に係る流れ図である。

### 本発明を実施する最良の形態

本発明の第一の実施の形態を説明する。

第一の実施の形態では、最小阻止濃度の高速測定例 (R a p i d M I C 10 (Minimum Inhibitory Concentration) M e a s u r e) を示す。

本例では、図2に示すように、遠隔作用を行う磁場によって位置操作可能な1種類の遠隔作用体である磁性体粒子33と、検査の目的となる目的物質である細菌34と、前記磁性体粒子33及び細菌34を表面で保持可能な担体である滅菌されたC. C. (セルロース・キャリヤ) 31とを用いるもの15である。

前記細菌は約100 C F U (コロニー・フォーミング・ユニット) / ml 以上を用意する。これは、測定の精度を考慮したものである。

これらは最初に別個独立の状態で用意し、懸濁液中で懸濁させる。これらを懸濁させる液体として滅菌された培地30を用意し、前記磁性体粒子33 20、細菌34及びC. C. 31を懸濁させるとともに、当該懸濁液には、さらに、識別物質である滅菌されたT. T. C. (テトラゾリウム・クロライド、又はテトラゾリウム・プロマイド tetrazolium bromide等でも良い) 35を前記培地30の0. 05%の量を懸濁させて懸濁液とする。

本実施の形態では、例えば、滅菌された(又は無菌の) 培地 (S t e r i 25 l e M e d i u m)、例えば、ミラー・ヒントン (M. H.)、ニュートリエンント(栄養培地)、ハート・インフュージョン (H. I.) 等の液体培地を、容器に用意する。

本実施の形態では、分注機を用いて検査を行う。当該分注機は、例えば、図2に示すように、液体を収容する1以上の容器21と、容器21内に挿入

して液体の吸引又は吐出がされる先細りに形成された先端部 25、液体を貯溜する太めの貯溜部 22、先端部 25 及び貯溜部 22 を連通させる細めの液通路 23、並びに液通路 23 内に磁場作用が及ぼされる分離領域部 23a を有するピペットチップ P と、前記貯溜部 22 の開口にノズル N を着脱自在に  
 5 嵌着して前記ピペットチップ P 内を負圧または加圧して前記ピペットチップ P に液を吸引し或いは吐出させる分注ユニット（図示せず）と、前記液通路 23 の外側面に対して近接離間自在に設けた磁石（M） 24 と、該磁石 24 を前記液通路 23 に近接離間させる磁石駆動装置（図示せず）と、分注ユニットの動作や移動およびノズル N とピペットチップ P との着脱並びに前記磁  
 10 石駆動装置の前記ピペットチップ P への磁石 24 の近接離間を制御する制御装置（図示せず）と、を有するものである。

尚、図 2 中、符号 26 は、開口に剛性を持たせるための縁部である。

前記分注ユニットは、ピペットチップ P の上端部に着脱自在に設けられ、ピペットチップ P と連通接続され、シリンダー等の液の吸引・吐出を行う機  
 15 構である。勿論、このピペットチップ P は、当該図示の形状に限定されるものではなく、液がピペットチップ P に吸引されたとき、上記磁石 24 によって液中の磁性体粒子を保持した微小物質保持担体 40 が確実に捕集される形状であれば、どのような形状であっても良いが、磁石による捕集の完全化を図るためにには、該磁石が接離する部分の口径を細く形成し、かつ、吸引或い  
 20 は吐出の流速を吸着効率良く制御するのが望ましい。

当該永久磁石 24 が発生する磁場の大きさは、当該永久磁石 24 がピペットチップ P に最も近く接近した場合に前記液通路 23 に対し、前記磁性体粒子 33 及び細菌 34 を保持した C. C. 31 をピペットチップ P の液通路 23 に接する壁に付着保持させる程度の大きさをもち、前記永久磁石 24 がピ  
 25 ペットチップ P から最も離れた場合には、前記磁性体粒子 33 を保持した C. C. 31 に磁場の影響を与えないものとする。

尚、図 2 で、ウェル・プレート 21 内の微小物質保持担体 40 等は、説明の便宜のために拡大して示したものである。

統いて、本実施の形態の処理について説明する。

図3に示すように、ステップS1で、滅菌された培地 (S t e r i l e M e d i u m)、例えば、ミラー・ヒントン (M. H.)、ニュートリエント (栄養培地)、ハート・インフュージョン (H. I.) 等の液体培地30をウェル・プレート21に収容する。滅菌は、120度Cで20分間オートク5レーブ(autoclave)によって行う。

ステップS2で、標識物として、前記培地30に、ミリポアフィルタによって滅菌された還元性物質である前記T. T. C. 35を前記培地30に0.05% (体積比) を加える。

当該T. T. C. 35は、存在する菌に付き、菌によって酸素が取り込まれると、菌の還元力によって、水に溶けない赤い色素であるフォルマザン (F o r m a z a n) が生成されるので、赤い色素量を測定することによって、菌の量を検知することができるものである。そのため、T. T. C. 35を滅菌するには、熱を加えると赤くなるので、熱を用いずに、前述したようにミリポアフィルタによって滅菌する。

15 ステップS3で、上記培地30に細菌 (バクテリア、又はウィルス等の微生物であっても良い) 34を100CFU (コロニー・フォーミング・ユニット) /mlの量を加える。

この量は、測定の精度を一定以上にするために必要な量である。

ステップS4で、さらに、前記担体に相当するセルロース・キャリヤ (C. C.) をエチレン・オキサイドによりガス滅菌したものを、前記培地30に、前記ピペットチップPによって分注する。

ここで、当該セルロース・キャリヤ (C. C.) 31は球の直径が150μmで、当該球に設けられた多数の穴32が10μmであるて、当該穴は後述する磁性体粒子33が捕獲された場合に、前記永久磁石24の磁場によって配向可能な大きさの穴32である。また、当該セルロース・キャリヤ31は、荷電をもち、1.16meq./gである。即ち、本例では、前記穴32による付着及び前記荷電のクーロン力による吸着の両者によって、微小物質等の保持が可能である。

また、C. C. 31の個数は例えば100球/mlとする。これは、前記

100 CFUの細菌を各C. C/毎に1コロニーずつ保持するためには必要な量である。

ステップS 5で、サンプルとして抗生物質 (Antibiotics) を200, 100, 50, 25, 12, 5, 3, 0  $\mu$ /m $\ell$  の複数の濃度を5もつ溶液を各々別の容器 (マイクロ・プレート) に用意し、ステップS 4で得られた懸濁液を前記ビペットチップPによって当該各容器に分注する。

ステップS 5 aで、37度Cで6~8時間培養する。この培養は、観察できる程度の量に菌を増やすためであって、十分な量が与えられた場合には、この工程は不要となる。培養は、酸素は通すが水蒸気は通さないミニ・カ10ルチュア・フィルタを前記容器上に置くことによって、雑菌の進入を防いで培養を行う。

ここで、細菌3 4を攪拌するミキサーを2分間駆動させる。この場合、超音波によって、又は分注機によって吸引吐出を繰り返すことによって攪拌しても良い。その際、200~300 rpmの回転角速度及び2 mmの振幅で15、分注した懸濁液である培地3 0を2分間回転振動させて攪拌する。

ステップS 6で、磁性体粒子 (Mag. Beads) 3 3を前記ビペットチップPを用いて分注する。

ここで、磁性体粒子3 3は例えば、DYNA Beads : M-450/CD3 (商品名) ( $4 \times 10^6$  ビーズ/m $\ell$ ) を用いる。当該粒子を、例えば、約 $10^6$ /m $\ell$ 投入して、用いる。すると前記1担体あたり、 $10^3$ /球の量に相当する。当該磁性体粒子の径は、約500 Å~1000 Åであり、前記C. Cの穴の大きさ約10  $\mu$ mの穴内で、当該粒子を配向させて磁場の影響を受けるのに十分な量である。

ここで、細菌3 4をブレンディングするミキサーを2分間駆動させる。この場合、超音波によって攪拌しても良い。その際、200~300 rpmの回転角速度及び2 mmの振幅で、分注した懸濁液である培地3 0を2分間回転振動させて攪拌する。また、攪拌は、ミキサーで行う他に、超音波を用いて振動によって行ってても良い。

尚、ステップS 6で磁性体粒子3 3を後に入れるのは、磁性体粒子は、担

体に付着しやすいので、先に細菌 3 4 をなるべくたくさん担体に保持させるためである。また、細菌等にあまり影響を与えないようにするためと、磁性体粒子は細菌を捕集させるために働けば十分なので後で入れる。

当該攪拌によって、懸濁液中の磁性体粒子 3 3 及び目的物質である細菌 3 5 4 が担体である C. C. 3 1 に遭遇することによって、C. C. 3 1 に付着又は吸着され前記微小物質保持担体 4 0 が形成される。

次に、ステップ S 7 a で、インキュベーションを継続する。

すると、前記懸濁液である培地 3 0 は赤色が増す。

ステップ S 7 b で、永久磁石 2 4 を前記ビベットチップ P の液通路 2 3 に 10 近接させることによって磁場作用を液通路 2 3 内にある分離領域部 2 3 a に及ぼし、前記磁性体粒子 3 3 及び細菌 3 4 が保持された担体である C. C. 3 1 を捕らえるため、分離領域部 2 3 a を液が通過するように 3 回ポンピングさせることによって、永久磁石 2 4 によって捕獲する。

ステップ S 7 b - 1 で、8.0% のアセトンによる色素抽出及び洗浄を行い 15 、前記永久磁石 2 4 を保持したままで、ポンピングによって 3 回繰り返すことによって、水には溶けない色素をアセトンで溶かして捕らえることができる。

尚、水溶性の T. T. C. を用いた場合には、アセトンを用いずに、洗浄を行うことによって、色素を捕らえることができる。

20 ステップ S 7 b - 2 で、前記色素抽出液を 550 nm の波長の光の透過度 T % を測定する。

これによって、ステップ S 8 で、各濃度での細菌の増加がわかり、細菌の増加が観測されない濃度のうち最小の濃度が、細菌の増加を阻止する濃度の閾値である。この閾値を知ることによって、最初の状態の細菌の量を測定することができる。

また、逆に当該細菌に効果のある抗生物質の種類、濃度、効菌力を特定することもできる。

当該実施の形態の変形例を説明する。

当該例では、前記細菌に識別物質として前記 T. T. C. に代えて、蛍光

を付け、当該蛍光が付着した菌に対し、所定の波長の光をあてて励起によって生じた入射光と異なる波長の励起光を測定することによって、菌の数を直接測定することによって、最小阻止濃度を検出するようにしても良い。

この場合には、測定を高速に行うことができる。

5 また、捕獲した菌に、標識物質として、蛍光物質の代わりに化学発光物質をつけ、光を照射することなく、過酸化水素水を用いて、化学発光（アクリジウム）を測定するものであっても良い。

以上の例では、微小物質は、細菌やウィルスに限られるものではなく、また、識別物質は必ずしも必要でない場合もある。また、懸濁系は液体の場合

10 について説明したが、液体に限られるものではない。

また、前記示した各量や数は、必ずしもこれに限られるものではない。

前記担体も上述のC. C. に限られるものではない。

本実施の形態によれば、生物活性物質（抗生物質等）や検定菌（抗生物質検定菌：大腸菌等）を担体に吸着保持や保持培養を行って簡易迅速検定がで

15 きるので抗生物質の有効濃度の簡易迅速自動検定ができる。

続いて、第二の実施の形態について説明する。

本形態は、例えば、バクテリアのDNA又は（及び）RNAの抽出を行うものである。

本形態は、第一の実施の形態と同様に、ステップS 1～ステップS 6において、ステップS 5の工程を除き、バクテリアの培養等を行い、ステップS 6で磁性体粒子を分注し、攪拌し、ステップS 7 bで担体を捕獲する。

その後、第一の実施の形態と異なり、DNA又はRNAを抽出するため、ステップS 7 b-1の工程で、DNAについての蛋白質をSDSやプロテネーズKによって変性させ、DNAを分解しやすくした後に、フェノール溶液によって、3回程度のポンピングによって、洗浄することによってDNAを溶かして抽出する。

さらに、抽出したDNAはEt Br（エチシウム・プロマイド）を加えて、紫外線をあてるこことによって、DNA又はRNAを蛍光によって検出することができる。又はFlow法によって、蛍光によって検出

することも可能である。さらに、化学発光法を用いて検出するようにしても良い。

さらに、プローブ（検針）として塩基配列の判っているDNAの片割れを用いて、相補的にハイブリッド結合させて二重らせんを作って、検出又は抽出することもできる。

次に、第三の実施の形態を説明する。

第三の実施の形態としては、直径約150μmのセルロース製のボール（例えばセルロース・アセテート製）を担体とする。当該セルロース製のボールの表面には、約10μmの間隙又は穴を多数設けたものを用いる。

10 また、遠隔作用体としては、直径約1μmの磁性体粒子を用いる。

さらに、微小物質として、抗生物質カナマイシンを約1g/mlとした液体に、これらの磁性体粒子を含む担体C. C. を約1000個/ml液体に投入する。

その後、ミキサーによって又は超音波によって攪拌を行って懸濁液を得る  
15 。

当該懸濁液は、前述したようにピペットに吸入させ、その際に、前記磁場源として永久磁石を前記液通路に進出接近させることによって、前記液通路に磁場をかけ、磁性体粒子を保持したセルロース球を配向吸引沈殿させ、上澄み液を捨てて代わりに生理食塩水を入れて再び懸濁液とする。

20 次のステップで、前記カナマイシン含有磁性体粒子保持セルローズ球の懸濁液は、マウスの尾静脈に注入し尾根部に永久磁石を近接させることにより磁性球を吸引移動して根部に集めることができた。

上記手法を、特定物質及び磁性体粒子を保持させた微小物質保持担体の配向移動が人及び動物ができるので、感染症その他の疾病の治療に治療薬を疾  
25 病場所にのみ集めることができ副作用（疾病場所以外での作用）を避ける（ドラッグ テリパリー システム DDS）ことができる。

また、抗ガン薬（シスプラチン等）を保持した担体を磁性によって組織中や周辺に移動集中させガンを有効に治療することができる。

第四の実施の形態を、図4の流れ図に基づいて説明する。

本実施の形態では、磁性体粒子、検査等の目的となる目的物質を含む微小物質、及びこれらを表面に保持した担体である磁性体保持担体を免疫化学検査法に適用した例について、前述した図2の分注機、ピペット又はこれらに使い捨てのピペットチップを分注機に装着して行う制御について説明する。

5 その場合、容器は、図4に示すように、複数の液収納部をもったカセット状で形成し、反応或いは処理上必要な検体や試薬を予め各液収納部に分注しておき、少なくとも1個のノズルを有する液吸引ラインに装着したピペットチップPの分離領域部に相当する液通路内で磁性体粒子を保持した担体を内面に付着させたまま移送するように構成する。

10 また、カセットの液収納部の列は、単数でも良く、或いは、複数列のマイクロプレート状に形成することもできる。このマイクロプレート状に形成された場合には、液体吸引ラインも液収納部列に対応させて配設することで、マルチチャネル化できる。

15 同図において、符号Pは、採血等の親容器（図示せず）から前記液収納部である検体反応容器51に所要量の目的物質である検体を分注し、かつ、検体反応器51に反応不溶磁性体液53、洗浄液55、酵素標識液56、基質液57、担体であるセルロース・キャリヤ（C. C.）懸濁液58等を吐出し或いは吸引するピペットチップである。

ここで、磁性体保持担体とは、磁性体粒子と、検査等の目的となる目的物質を含む微小物質とを表面で保持した担体をいう。

微小物質は、目的物質である検体と、酵素標識液に含まれる物質等とを含む。

また、検体反応容器51は、複数個の液収納部51A乃至51Iが直列やループ状或いはシグザグ状等の列状に形成されて構成されており、液収納部51Aには検体が予め粗分注されている。また、液収納部51Bには、セルロース・キャリヤ懸濁液58が予め収容され、液収納部51Cには所要量の反応不溶磁性体液53が予め収容されており、液収納部51Dと51Eには所要量の洗浄液55が予め収容されており、液収納部51Fには所要量の標識液56が予め収容されており、液収納部51Gと51Hには所要量の洗浄

液5.5が予め収容されており、さらに、液収納部5.1.Iには基質液5.7が分注され発光状態が測定されるように構成されている。

尚、検体反応容器5.1の材質は、CLIA検査やCLEIA検査の場合には、相互の発光影響を受けない不透明な材質で形成され、また、EIA検査の場合には、少なくとも底部が透明な材質で形成されている。

上記構成からなる検体反応容器5.1とピペットチップPを用いて、免疫化学検査用を行うには、ステップS1.1で、液収納部5.1.Aに粗分注された検体を、上記ピペットチップPで所定量吸引して定量を行う。

次に、ステップS1.2で、この検体が吸引されたピペットチップPを移送して液収納部5.1.B内のセルロース・キャリヤが懸濁されているセルロース・キャリヤ懸濁液5.8に吸引された検体を全量吐出した後、該検体と上記セルロース・キャリヤ液との混合液を、上記ピペットチップPで繰返吸引・吐出させて（以下、液体の吸引・吐出という。）、セルロース・キャリヤ及び検体懸濁液を前記ピペットチップPで全量或いは所要量吸引する。

15     ステップS1.3で、ピペットチップPに吸引されたセルロース・キャリヤ及び検体懸濁液は、ピペットチップPを移送して液収納部5.1.C内にある反応不溶磁性体液5.3内に全量が吐出された後、該検体、前記セルロース・キャリヤ及び上記反応不溶磁性体液5.3との混合液を、前記ピペットチップPで繰り返し吸引・吐出させて、検体、セルロース・キャリヤ及び磁性体粒子との均一な攪拌混合状態を生成する。

これによって、セルロース・キャリヤの表面で当該検体及び磁性体5.3の両方が保持される。

所要時間経過後、インキュベーションされた混合液を上記ピペットチップPで全量或いは所要量吸引する。

25     このとき、ピペットチップPに吸引された混合液中に懸濁する磁性体5.3及び検体を保持した磁性体保持担体5.2は、ピペットチップPの液通路2.3内の分離領域部2.3.aを通過するときに、図2に示すように、該ピペットチップPの外側に配設された磁石2.4の磁力によって上記液通路2.3の内壁面に捕集される。

また、上記混合液の吸引高さは、全ての混合液が吸引されたときに、その下面が磁石 24 の下端付近か、それ以上のレベルとなるように、上記ピペットチップ P に吸引され、磁性体保持担体が完全に捕集されるように配慮されている。

5 ここで、前記磁石の磁場の強さは、前記磁性体保持担体を吸着保持するが、例えば、2～3回の操作吸引・吐出によって剥がれる程度の大きさであることが必要である。

当該磁場の大きさは、設置位置、前記液通路 23 の径の大きさ、懸濁液の種類、磁性体保持担体の大きさ、量、材質等によって定められる。このよう 10 にして磁性体保持担体 52 が捕集された後、この磁性体保持担体 52 を除く混合液は、上記液収納部 51C に吐出されて排液され、磁性体保持担体 52 のみが上記ピペットチップ P に残る。このとき、磁性体保持担体 52 は濡れているので、上記混合液が排出されても、ピペットチップ P の液通路 23 内面に付着したまま保持され、ピペットチップ P を例えば移送したとしても、 15 みだりに脱落しない。

次に、ステップ S14 で、上記ピペットチップ P は、磁性体保持担体 52 を捕集したまま次の液収納部 51D へと送られ、該液収納部 51D 内の洗浄液 55 を吸引する。このとき、上記磁石 24 は、ピペットチップ P から離れる方向に移動して磁性体保持担体 52 の吸着状態を解除し、従って、この洗 20 浄液 55 を吸引・吐出させることで、全磁性体保持担体 52 の洗浄を効率的に行なうことができる。

そして、上記液体の吸引・吐出が終了した後、上記ピペットチップ P は、液収納部 51D 内の洗浄液 55 をゆっくりと全て吸引する。このとき、上記磁石 24 は、再びピペットチップ P に接近し、吸引された洗浄液 5 中に懸濁 25 する磁性体保持担体 52 を全て捕集し、この磁性体保持担体 52 を除く洗浄液 55 は、上記液収納部 51D に吐出されて排液され磁性体保持担体 52 のみが上記ピペットチップ P に残る。

次に、ステップ S15 で、上記ピペットチップ P は、磁性体保持担体 52 を捕集したまま次の液収納部 51E へと送られ、該液収納部 51E 内の洗浄

液 5 5 を吸引し、上記液収納部 5 1 D で行なわれた手順と同じ手順で磁性体保持担体 5 2 の洗浄作業および捕集作業が行なわれる。

次に、ステップ S 1 6 で、上記ピペットチップ P は、洗浄された磁性体保持担体 5 2 を捕集したまま次の液収納部 5 1 F へと送られ、該液収納部 5 1 F 5 内の標識液 5 6 を吸引する。このとき、上記磁石 2 4 は、ピペットチップ P から離れる方向に移動して磁性体保持担体 5 2 の吸着状態を解除し、従って、この標識液 5 6 を吸引・吐出させることで、全磁性体保持担体 5 2 と標識液 5 6 との反応を均一化させることができる。

そして、ステップ S 1 7 で上記液体の吸引・吐出が終了した後、一定時間 10 インキュベイションし、上記ピペットチップ P は、液収納部 5 1 F 内の標識液 5 6 をゆっくりと全て吸引する。このとき、上記磁石 2 4 は、再びピペットチップ P に接近し、吸引された標識液 5 6 中に懸濁する磁性体保持担体 5 2 を全て捕集し、この磁性体保持担体 5 2 を除く標識液 5 6 は、上記液収納部 5 1 F に吐出されて排液され、磁性体保持担体 5 2 のみが上記ピペットチップ P に残る。

この後、ステップ S 1 8 で、上記ピペットチップ P は、磁性体保持担体 5 2 を捕集したまま次の液収納部 5 1 G へと送られ、該液収納部 5 1 G 内の洗浄液 5 5 を吸引し、上記液収納部 5 1 D, 5 1 E と同一の手順で磁性体保持担体 5 2 の洗浄・捕集を行なった後、次の液収納部 5 1 H の洗浄液 5 5 を、20 液収納部 5 1 G の洗浄液吸引手順と同じ手順で吸引し、磁性体保持担体 5 2 の洗浄・捕集が行なわれる。

この後、ステップ S 1 9 で、上記ピペットチップ P は、液収納部 5 1 I へと移送され、例えば、CLEIA 検査のように、基質液との混合後、発光が継続し、発光量が安定するために一定時間を必要とする測定法の場合には、25 該液収納部 5 1 I 内に予め収容された基質液 5 7 を吸引する。このとき、上記磁石 2 4 は、ピペットチップ P から離れる方向に移動して磁性体保持担体 5 2 の吸着状態を解除し、従って、この基質液 5 7 を液体の吸引・吐出させることで、全磁性体保持担体 5 2 と基質液 5 7 との反応を均一化させることができる。

そして、上記液体の吸引・吐出が終了し、一定時間インキュベーションした後、該発光量が、光学測定装置で測定される。

本実施の形態は、他の検査法、例えば、EIA検査等に応用することができる。また、本実施の形態は、抗原、抗体、タンパク質、酵素、DNA、ベクターDNA、m-RNAまたはプラスミド等の免疫学的物質や生物学的物質または分子学的物質あるいは、その定性、定量に必要なアイソトープ、酵素、化学発光、蛍光発光、電気化学発光等に用いられる標識物質を対象とする検査法或いは臨床検査装置に適用できる。例えば、免疫検査、化学物質反応検査、DNAの抽出・回収・単離装置等にも適用できる。

10 本実施の形態によれば、多段化学反応を逐一反応容器間を移動して行わせる場合の安全簡易自動移動（コンタミなし）ができることになる。

第五の実施の形態を説明する。

当該形態では、前記遠隔作用体として、磁性体粒子の代わりに、液体や微小物質、担体よりも高い誘電率をもつ又は低い誘電率をもつ誘電体を担体に保持させて用いたものである。

例えば、比誘電率の高い物質としては、アルミナ、シリコーンゴム、アセトン等が知られている。その他強誘電性の物質がある。

誘電体や荷電粒子を用いて担体を遠隔操作するには、容器外に設けた電極間に発生する電場を印加することによって行う。

20 通常、電極間に大きな電圧を印加した場合の電極反応（電気分解）の発生を防止するため、電極間には交流高周波電場をかける。その場合、交流電場とそれにより対象に誘導される電気双極子との相互作用を利用することによって誘電体及び微小物質を担体に保持した微小物質保持担体に運動を引き起こすことができる。その場合、一方の電極の形状を尖った電極とすると、その電極の電場が強いので、微小物質保持担体は尖った電極方向へ移動させることができる。

また、電極に印加される電圧の極性が反転しても、微小物質保持担体に誘導される分極の向きも反対極性になるので、力の向きは変わらない。これによって誘導泳動を起こすことができる。

前記遠隔作用体としての誘電体の誘電率が懸濁液よりも低い場合と高い場合とでは、誘導される電荷の極性が反対となり、低い場合には、前記微小物質保持担体を電場の弱い方向へ働く力が強くして、逆方向に移動させることができる。ここで、前記担体の穴の大きさは、静電配向が引き起こされるのに十分な大きさをもつ必要がある。

尚、懸濁液中で電界効果を用いるには、過度のジュール損失を防止するために、溶液の導電率がある程度低い必要がある。

また、電極は必ずしも、一対のみならず、複数対の電極を同期して制御することによって、回転等の複雑な動きをさせることも可能である。

10 第六の実施の形態について説明する。

本形態では、前記担体に遠隔作用体として、荷電粒子の他に磁性体粒子の双方を保持させるようにしたのである。

これによって、ある場合には、電極による電場を印加することにより、又は、ある場合には、磁場を印加することにより、さらには、両場を同時に印加することによって、単なる移動のみならず、回転、静止等の複雑な制御を行うことが可能である。

前記遠隔操作手段として、ソレノイドによって磁場を加え、当該磁場を振動させることによって、又は、前記荷電粒子をサイクロトロン運動等の運動をさせることによって、遠隔作用体を振動又は回転駆動させることによって、遠隔作用体を前記担体から除去したり、保持したり、又は攪拌したりすることも可能である。

第七の実施の形態について説明する。

本形態では、レーザ光を照射することによって、懸濁液に懸濁した高分子微粒子等の遠隔作用体に対し、2本のレーザ光を対向させて照射し、微粒子を挟み込むように捕捉することができる。

又は、透明体である遠隔作用体に照射することによって、屈折率の異なる微粒子を通過することにより、屈折し、光の運動量が入射前後で変化する。この変化した運動量は、保存則に従い微粒子に受け渡され、結果として微粒子に放射圧が発生し、微粒子の屈折率が周囲の媒質より高い場合、これらの

力の和はレーザの焦点位置方向を向き、その力がブラウン運動を抑え、重力等の外力と釣り合った位置で微粒子が捕捉される。

レーザ光の焦点位置を移動すれば、捕捉されている微粒子はそれに追従する。これによって、例えば、光学的機器の焦点に微粒子を捕捉して、1個の  
5 粒子に注目した観測等を行うことが可能となる。

その際、前記担体に、磁性粒子等をも保持させることによって、種々の動作を行わせることができる。

第八の実施の形態について説明する。

本形態では、前記担体として、周りの懸濁液の液体よりも膨張率の高い物  
10 質を用いた場合について説明する。

当該物質を担体に用いた場合には、温度の上昇によって、当該担体を上昇させ、温度の降下によって、当該担体を下降させることができる。

このような物質としては、例えば、気体を弹性のある膜で包んだ物質が例として考えられる。その他、不透明体にレーザ光等の光を照射させることに  
15 よっても同じような制御を行うことができる。

尚、以上の例では、担体はC. C. について説明したが、当該場合に限られるものではない。さらに、磁場源として、永久磁石の場合に限られず、ソレノイドを用いた電磁石であっても良く、超伝導磁石であっても良い。

また、以上の例では、担体に保持されるべき遠隔作用体として、1種類の  
20 ものを保持させたものを説明したが、2種類以上のものを保持させ、2種類以上の遠隔操作手段によって操作させるようにしても良い。

## 請求の範囲

1. 遠隔作用によって位置操作可能な遠隔作用体と、検査等の目的となる目的物質を含む微小物質とを表面に保持した担体であって、保持された遠隔作用体への遠隔操作によって位置制御されることを特徴とする微小物質保持担体。
2. 前記担体は、表面に有する多数の穴、間隙若しくは凹凸による付着、表面自体による吸着、接着、コーティングがされた所定反応物質による反応、又はこれらの組み合わせにより、遠隔作用体及び微小物質を保持したものであることを特徴とする請求項1記載の微小物質保持担体。
3. 前記担体は、高分子物質等の有機物質、セラミックス、金属等の無機物質、又は生体で形成されたものであることを特徴とする請求項1又は請求項2記載の微小物質保持担体。
4. 前記担体は、セルロース等の纖維物質で形成されたものであることを特徴とする請求項1乃至請求項3のいずれかに記載された微小物質保持担体。
5. 前記微小物質は、前記目的物質又は前記遠隔作用体を前記担体に保持させるために介在する1又は2以上の介在物質を含むものであることを特徴とする請求項1乃至請求項4のいずれかに記載された微小物質保持担体。
6. 前記微小物質は、識別物質等の補助物質を含むものであることを特徴とする請求項1乃至請求項5のいずれかに記載の微小物質保持担体。
7. 前記遠隔作用体は、磁性体で形成されたものであることを特徴とする請求項1乃至請求項6記載のいずれかに記載の微小物質保持担体。
8. 前記遠隔作用体は、荷電体又は当該遠隔作用体の周りにある懸濁系と異なる誘電率をもつ物質で形成されたものであることを特徴とする請求項1乃至請求項6のいずれかに記載の微小物質保持担体。
9. 前記遠隔作用体は、走光性又は走磁性等の走性をもつ微生物であることを特徴とする請求項1乃至請求項6のいずれかに記載の微小物質保持担体。

10. 前記遠隔作用体は、温度又は圧力に応じて体積が変化する体積変動粒子であることを特徴とする請求項1乃至請求項6のいずれかに記載の微小物質保持担体。

11. 前記遠隔作用体は、透明物質又は不透明物質で形成されたものであることを特徴とする請求項1乃至請求項6のいずれかに記載の微小物質保持担体。

12. 前記遠隔作用体は磁性体粒子であり、前記担体はセルロースで形成されたものであることを特徴とする請求項1記載の微小物質保持担体。

13. 請求項1乃至請求項12のいずれか記載の遠隔作用体、微小物質及び担体が液体、気体又は固体に懸濁したものであることを特徴とする微小物質保持担体の懸濁系。

14. 前記懸濁系において、担体は間隙又は穴を多数をもつ滅菌されたセルロース・キャリヤであり、遠隔作用体は滅菌された磁性体粒子であり、微小物質は検査の目的となる細菌及び識別物質となる滅菌した還元性酵素であり、前記液体は滅菌された液体培地であることを特徴とする請求項13記載の微小物質保持担体の懸濁系。

15. 前記懸濁系において、担体はセルロース・キャリヤに間隙又は穴を多数もつものであり、前記遠隔作用体は、磁性微粒子であり、微小物質は抗生物質、若しくは、抗ガン物質であって、前記担体と、前記微小物質が懸濁されていることを特徴とする請求項13記載の微小物質保持担体の懸濁系。

16. 濾過分離困難な微小物質の濾過助剤として前記遠隔作用体及び担体を懸濁させたものであることを特徴とする請求項13記載の微小物質保持担体の懸濁系。

17. 請求項13乃至請求項16のいずれかの懸濁系を収容する容器又は請求項13乃至請求項16のいずれかの懸濁系を通過させる通路と、前記容器又は通路内にある前記遠隔作用体に遠隔操作を行う、当該容器又は液通路外に設けた遠隔操作手段とを有するものであることを特徴とする微小物質操作装置。

18. 前記遠隔操作手段は、磁性体である遠隔作用体に対しては磁場を発生する永久磁石又はソレノイド等の磁場源であることを特徴とする請求項17記載の微小物質操作装置。

19. 前記遠隔操作手段は、荷電体若しくは誘電体である遠隔作用体に対しては電場を発生する交流若しくは直流電圧が印加される1又は2以上の電極、又は、体積変動粒子である遠隔作用体に対しては温度の調節可能な熱源若しくは圧力調節手段であることを特徴とする請求項17記載の微小物質操作装置。

20. 前記遠隔操作手段は、走光性のある微生物、透明物質又は不透明物質である前記遠隔作用体に対しては、レーザ光、赤外線等の光源であることを特徴とする請求項17記載の微小物質操作装置。

21. 複数種類の遠隔操作手段を設けたものであることを特徴とする請求項17記載の微小物質操作装置。

22. 遠隔作用によって位置操作可能な遠隔作用体と、検査等の目的となる目的物質を含む微小物質と、遠隔作用体及び微小物質を保持可能な担体とを所定順序で液体、気体または固体に投入し、  
当該懸濁系を攪拌し、  
前記遠隔作用体に対し遠隔作用を及ぼすことにより、前記微小物質及び遠隔作用体を表面で保持した微小物質保持担体の位置制御を行うことを特徴とする微小物質位置制御方法。

23. 前記遠隔作用体、微小物質及び担体は、請求項2乃至請求項12のいずれかに記載されたものであることを特徴とする請求項22記載の微小物質位置制御方法。

24. 滅菌された液体培地に、滅菌した還元性酵素と、検査等の目的となる細菌又はウィルス等の微生物と、滅菌したセルロース・キャリヤとを投入し、  
磁性体粒子を投入し、  
当該懸濁液を攪拌し、  
当該懸濁液に磁場を及ぼし又は除去することによって前記細菌の位置制御

を行うことを特徴とする請求項 2 2 記載の微小物質の位置制御方法。

25. 水溶液中に、セルロース・キャリヤに間隙又は穴を多数設けたもの

、磁性体粒子、及び、抗生物質若しくは抗ガン物質等の微小物質を投入し、

当該懸濁液を攪拌し、

5 当該懸濁液に対し、磁場を及ぼし又は除去することにより、前記担体に磁性体粒子及び微小物質を保持した微小物質保持担体を位置制御することを特徴とする請求項 2 2 記載の微小物質の位置制御方法。

26. 濾過分離困難な微小物質と、遠隔作用体と、担体とを液体に投入し

10 当該懸濁液を攪拌し、

当該懸濁液に対し、磁場を及ぼし又は除去することによって、前記遠隔作用体及び担体を濾過助剤として用いたことを特徴とする請求項 2 2 記載の微小物質の位置制御方法。

## 補正書の請求の範囲

[1997年9月15日 (15. 09. 97) 國際事務局受理：出願当初の請求の範囲1及び22は補正された；他の請求の範囲は変更なし。 (4頁) ]

1. (補正後) 遠隔作用によって位置操作可能な遠隔作用体と、検査等の目的となる目的物質を含む微小物質及び遠隔作用体を表面で保持可能な担体と、を別体に形成するとともに、該遠隔作用体及び該微小物質を該担体の表面に保持させて、保持された遠隔作用体への遠隔操作によって位置制御されることを特徴とする微小物質保持担体。
2. 前記担体は、表面に有する多数の穴、間隙若しくは凹凸による付着、表面自体による吸着、接着、コーティングがされた所定反応物質による反応、又はこれらの組み合わせにより、遠隔作用体及び微小物質を保持したものであることを特徴とする請求項1記載の微小物質保持担体。
3. 前記担体は、高分子物質等の有機物質、セラミックス、金属等の無機物質、又は生体で形成されたものであることを特徴とする請求項1又は請求項2記載の微小物質保持担体。
4. 前記担体は、セルロース等の纖維物質で形成されたものであることを特徴とする請求項1乃至請求項3のいずれかに記載された微小物質保持担体。
5. 前記微小物質は、前記目的物質又は前記遠隔作用体を前記担体に保持させるために介在する1又は2以上の介在物質を含むものであることを特徴とする請求項1乃至請求項4のいずれかに記載された微小物質保持担体。
6. 前記微小物質は、識別物質等の補助物質を含むものであることを特徴とする請求項1乃至請求項5のいずれかに記載の微小物質保持担体。
7. 前記遠隔作用体は、磁性体で形成されたものであることを特徴とする請求項1乃至請求項6記載のいずれかに記載の微小物質保持担体。
8. 前記遠隔作用体は、荷電体又は当該遠隔作用体の周りにある懸濁系と異なる誘電率をもつ物質で形成されたものであることを特徴とする請求項1乃至請求項6のいずれかに記載の微小物質保持担体。
9. 前記遠隔作用体は、走光性又は走磁性等の走性をもつ微生物であることを特徴とする請求項1乃至請求項6のいずれかに記載の微小物質保持担体。

10. 前記遠隔作用体は、温度又は圧力に応じて体積が変化する体積変動粒子であることを特徴とする請求項1乃至請求項6のいずれかに記載の微小物質保持担体。

5 11. 前記遠隔作用体は、透明物質又は不透明物質で形成されたものであることを特徴とする請求項1乃至請求項6のいずれかに記載の微小物質保持担体。

12. 前記遠隔作用体は磁性体粒子であり、前記担体はセルロースで形成されたものであることを特徴とする請求項1記載の微小物質保持担体。

10 13. 請求項1乃至請求項12のいずれか記載の遠隔作用体、微小物質及び担体が液体、気体又は固体に懸濁したものであることを特徴とする微小物質保持担体の懸濁系。

14. 前記懸濁系において、担体は間隙又は穴を多数をもつ滅菌されたセルロース・キャリヤであり、遠隔作用体は滅菌された磁性体粒子であり、微小物質は検査の目的となる細菌及び識別物質となる滅菌した還元性酵素であり、前記液体は滅菌された液体培地であることを特徴とする請求項13記載の微小物質保持担体の懸濁系。

15 15. 前記懸濁系において、担体はセルロース・キャリヤに間隙又は穴を多数もつものであり、

20 前記遠隔作用体は、磁性微粒子であり、微小物質は抗生物質、若しくは、抗ガン物質であって、前記担体と、前記微小物質が懸濁されていることを特徴とする請求項13記載の微小物質保持担体の懸濁系。

16. 濾過分離困難な微小物質の濾過助剤として前記遠隔作用体及び担体を懸濁させたものであることを特徴とする請求項13記載の微小物質保持担体の懸濁系。

25 17. 請求項13乃至請求項16のいずれかの懸濁系を収容する容器又は請求項13乃至請求項16のいずれかの懸濁系を通過させる通路と、前記容器又は通路内にある前記遠隔作用体に遠隔操作を行う、当該容器又は液通路外に設けた遠隔操作手段とを有するものであることを特徴とする微

## 小物質操作装置。

18. 前記遠隔操作手段は、磁性体である遠隔作用体に対しては磁場を発生する永久磁石又はソレノイド等の磁場源であることを特徴とする請求項17記載の微小物質操作装置。

5 19. 前記遠隔操作手段は、荷電体若しくは誘電体である遠隔作用体に対しては電場を発生する交流若しくは直流電圧が印加される1又は2以上の電極、又は、体積変動粒子である遠隔作用体に対しては温度の調節可能な熱源若しくは圧力調節手段であることを特徴とする請求項17記載の微小物質操作装置。

10 20. 前記遠隔操作手段は、走光性のある微生物、透明物質又は不透明物質である前記遠隔作用体に対しては、レーザ光、赤外線等の光源であることを特徴とする請求項17記載の微小物質操作装置。

21. 複数種類の遠隔操作手段を設けたものであることを特徴とする請求項17記載の微小物質操作装置。

15 22. (補正後) 遠隔作用によって位置操作可能な遠隔作用体と、検査等の目的となる目的物質を含む微小物質と、遠隔作用体及び微小物質を保持可能な担体とを所定順序で液体、気体または固体に投入し、  
当該懸濁系を攪拌して、前記微小物質及び遠隔作用体を担体に保持させ、  
前記遠隔作用体に対し遠隔作用を及ぼすことにより、前記微小物質及び遠隔作用体を表面で保持した微小物質保持担体の位置制御を行うことを特徴とする微小物質位置制御方法。

20 23. 前記遠隔作用体、微小物質及び担体は、請求項2乃至請求項12のいずれかに記載されたものであることを特徴とする請求項22記載の微小物質位置制御方法。

25 24. 滅菌された液体培地に、滅菌した還元性酵素と、検査等の目的となる細菌又はウィルス等の微生物と、滅菌したセルロース・キャリヤとを投入し、  
磁性体粒子を投入し、  
当該懸濁液を攪拌し、

当該懸濁液に磁場を及ぼし又は除去することによって前記細菌の位置制御を行うことを特徴とする請求項 2 2 記載の微小物質の位置制御方法。

25. 水溶液中に、セルロース・キャリヤに間隙又は穴を多数設けたもの、磁性体粒子、及び、抗生物質若しくは抗ガン物質等の微小物質を投入し、

5 当該懸濁液を攪拌し、

当該懸濁液に対し、磁場を及ぼし又は除去することにより、前記担体に磁性体粒子及び微小物質を保持した微小物質保持担体を位置制御することを特徴とする請求項 2 2 記載の微小物質の位置制御方法。

26. 濾過分離困難な微小物質と、遠隔作用体と、担体とを液体に投入し

10 、

当該懸濁液を攪拌し、

当該懸濁液に対し、磁場を及ぼし又は除去することによって、前記遠隔作用体及び担体を濾過助剤として用いたことを特徴とする請求項 2 2 記載の微小物質の位置制御方法。

## 条約19条に基づく説明書

## ① 請求項1～7、請求項11～13、及び請求項16～18

請求項13等を根拠にして、担体が遠隔作用体とは別体に形成されている点を明確にしたものである。

5 引用文献1 (JP, 8-94619, A) は、磁性粒子の動きを運動シグナルとして検出して定量化するものであり、磁性粒子はむしろ担体に保持されないように構成されている。引用文献2 (U.S. 4115535) は、第1粒子として、磁性体粒子（遠隔作用体）そのものに一体としてコーティング等の加工をして、対象物質（目的物質）を結合させようとするものである。尚、第2粒子は識別物質であって前記対象物質にのみ結合するものである。引用文献3 (JP, 8-52378, A) の磁性ミクロ粒子は、第10段落に記載されているように、その表面に反応基を有するポリマー、又は生物学的に活性な成分でコーティングされている。

それに対し、本願発明では、遠隔作用体と、担体とを物理的に別体として形成したものである。これによって、遠隔作用体又はそこにコーティング等をした物質と直接結合しない目的物質でも、その双方と結合可能な物質を担体として用いれば遠隔作用体と目的物質とを同一の担体に保持させて遠隔操作を可能とし、処理又は操作の多様性と柔軟性を高めることができ、検査等の効率を上げ、定量についての高度な精密性をもって、手間をかけずに迅速に処理を行うことができる。

## ② 請求項8

上記引用文献1、2、3は、前述した点で請求項8と異なるだけでなく、前記遠隔作用体として磁性体粒子を用いたものであり、誘電体又は荷電体を用いた点の記載はない。引用文献4 (JP, 1-227061, A) の分析対象物（目的物質）は、第一の荷電物質（遠隔作用体）と結合した抗テオフィリン抗体と結合することによって捕捉されるものであるが、抗テオフィリン抗体と第一の荷電物質とは予め一体として形成されている。

この相違によって本願発明は①で述べたような格別な効果を奏する。

## ③ 請求項10

引用文献1～3は、前述した点で請求項10と異なり、遠隔作用体として磁性体粒子を用いた点でも体積変動粒子を用いた請求項10とは異なる。引用文献5 (JP, 62-502990, A) の温度感受性ポリマーは、直接目的物質を結合するものであって、担体の存在の記載はない。また5、引用文献5では、冷却の際に非一混同挙動（相分離）を示すものであって、物理的な運動を示す請求項10とは異なる。引用文献6 (JP, 62-112063, A) では、固相物体に直接目的物質を担持するものであって担体の存在の記載はない。

この相違によって本願発明は①で記述したような格別な効果を奏する。

#### 10 ④ 請求項14

引用文献7 (JP, 1-265972, A) では、多孔質セルロースゲルについての開示はあるものの、磁性体等の遠隔作用体の記述又はそれを担体へ保持させる点の記述はない。引用文献8 (JP, 7-8292, A) には、磁性体粒子等についての記載はなく、まして磁性体粒子及び細菌15を保持する旨の記載もなく本願発明と異なる。

この相違によって本願発明は①で記述したような格別な効果を奏する。

#### ⑤ 請求項15

引用文献1～3については、①で既に述べた通りである。引用文献7については、④で述べた通りである。引用文献9 (JP, 5-64596, A) には、担体、磁性体粒子等の遠隔作用体に関する記載はなく本願発明20と異なる。

この相違によって本願発明は①で記述したような格別な効果を奏する。

#### ⑥ 請求項19及び請求項21

②及び③で記述した通りである。

#### 25 ⑦ 請求項22～請求項26

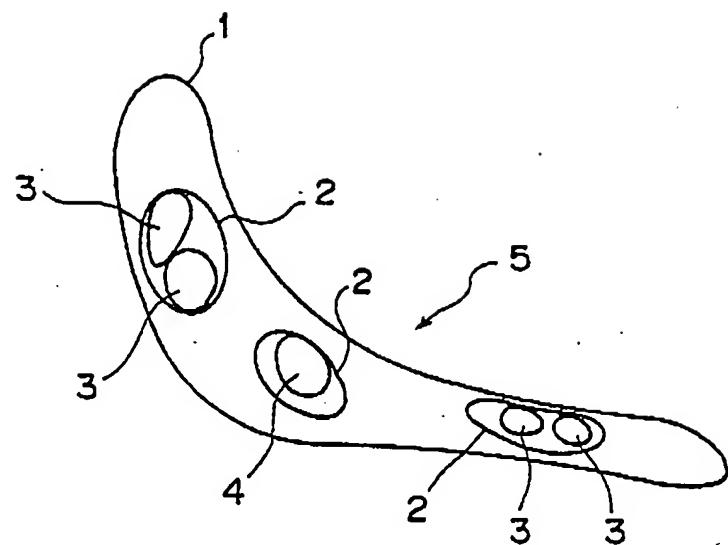
本発明では、遠隔作用体、及び担体とが別体に形成されていることが記載されているが、補正によって、この点をさらに明確にさせた。

この相違によって本願発明では①で述べたような格別な効果を奏する。

以上

## 第 1 図

(a)



(b)

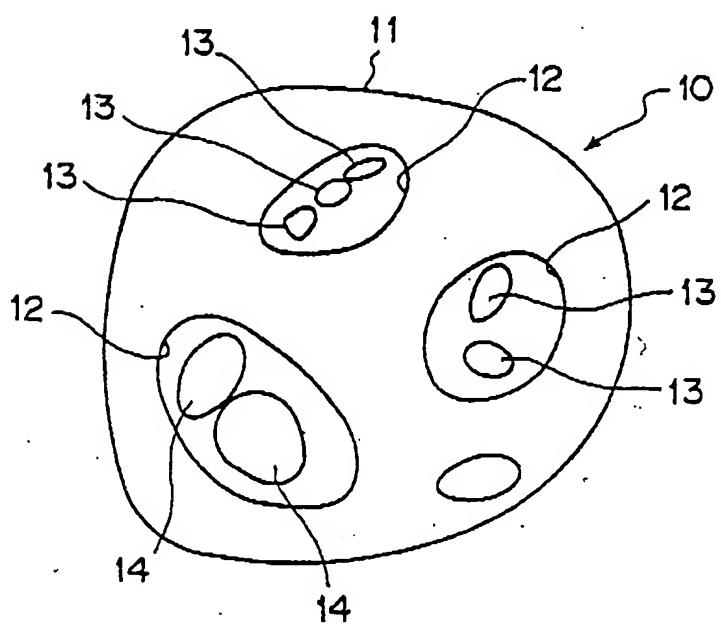
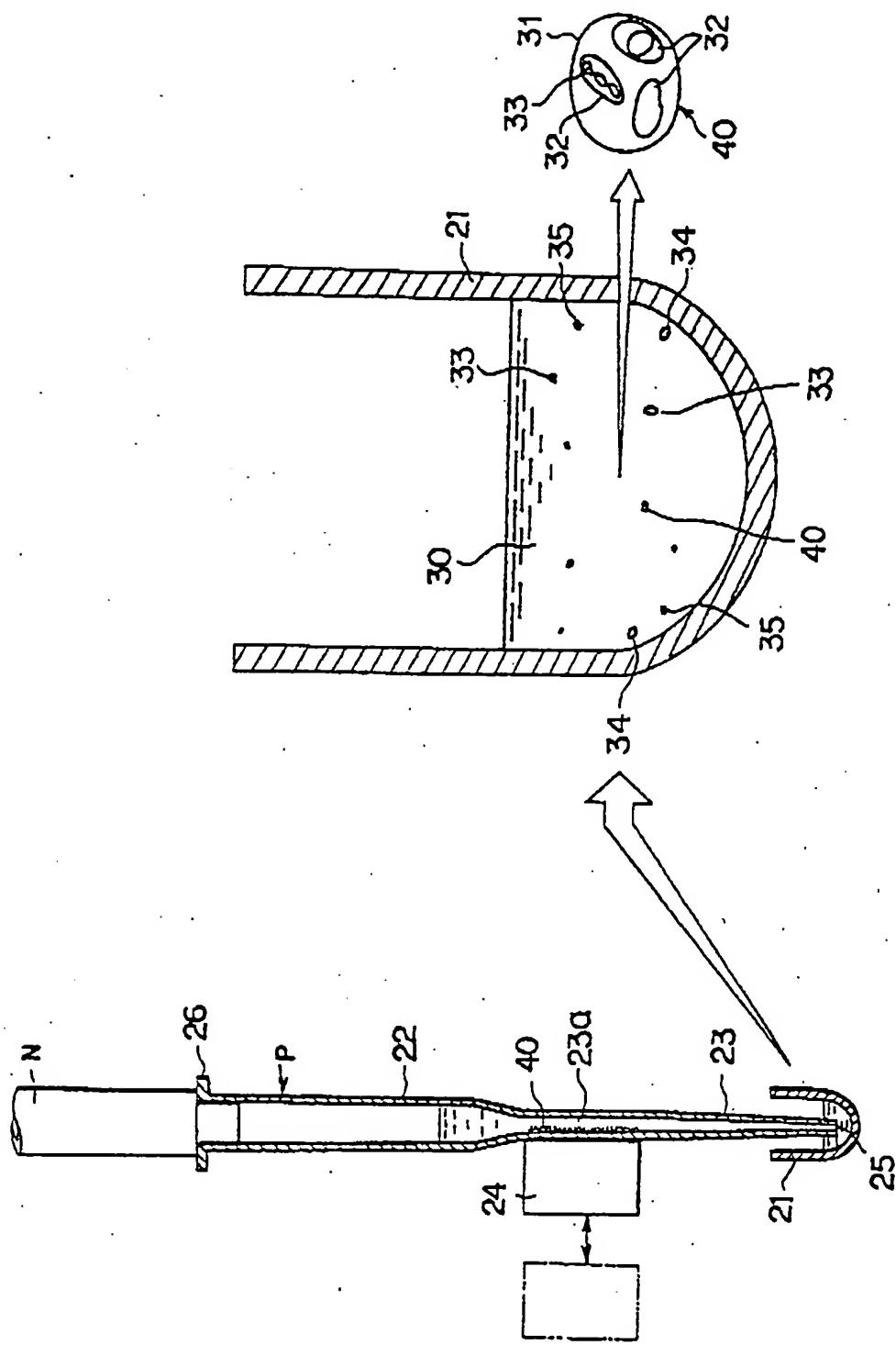


図 2



## 第3図

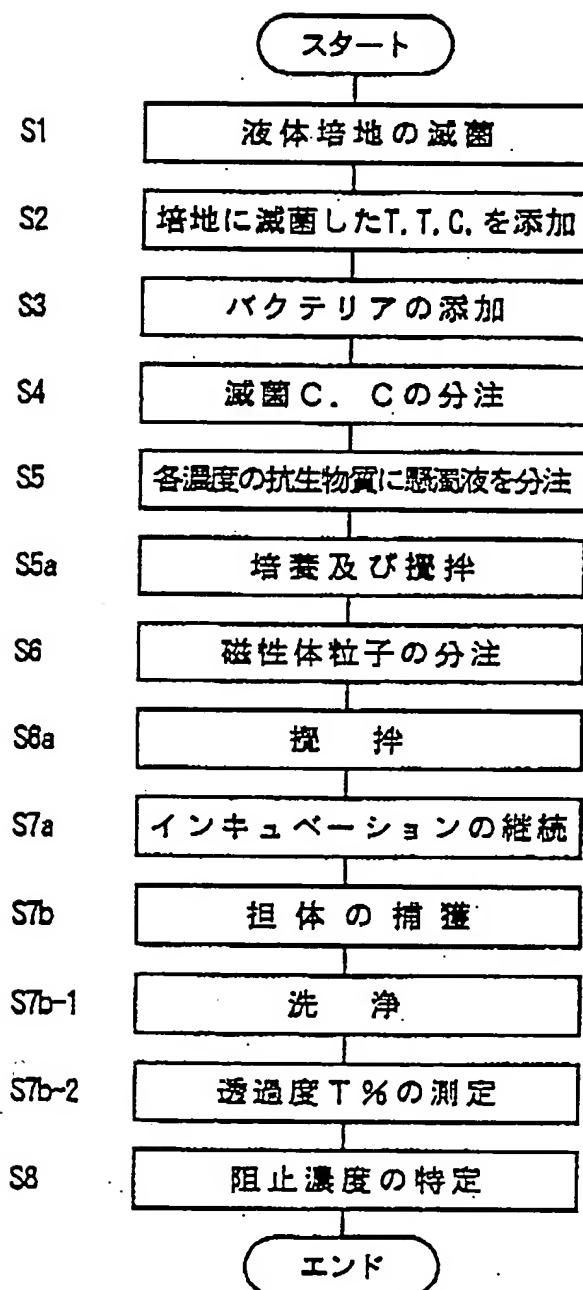
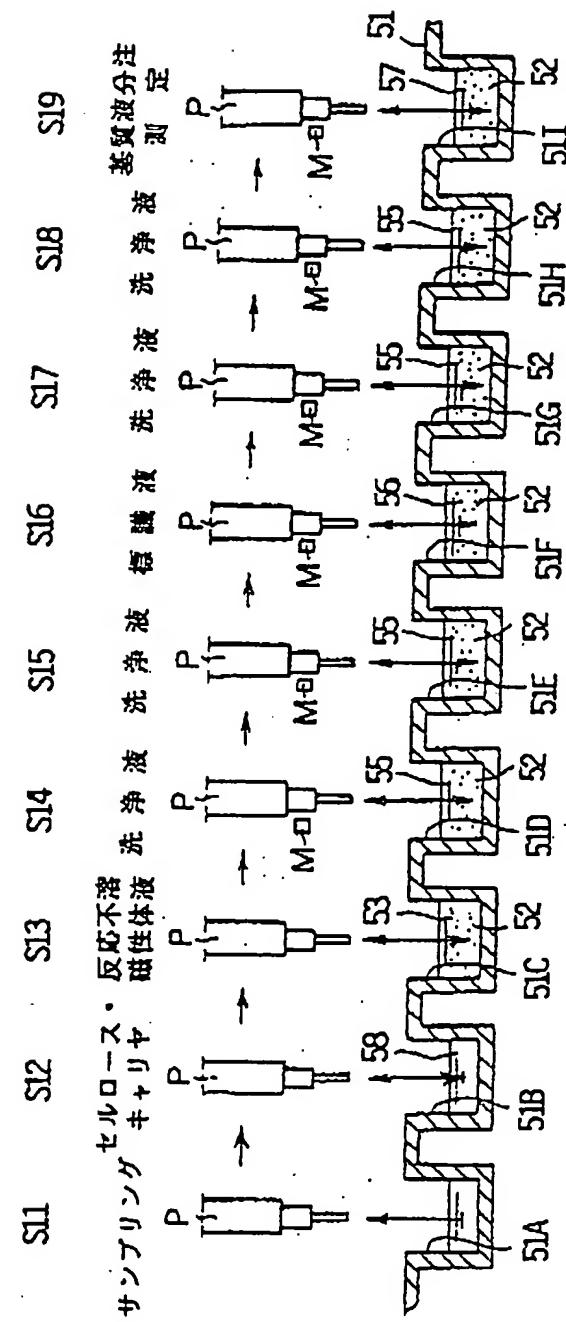


図 4



5, 10, 40 … 微小物質保持担体  
1, 11 … 担体  
2, 12 … 穴、間隙  
3, 13 … 遠隔作用体  
4, 14 … 微小物質  
21 … ウエル・プレート (容器)  
22 … 貯溜部  
23 … 液通路  
24 … 永久磁石 (磁場源)  
25 … 先端部  
30 … 培地 (液体)  
31 … C. C. (担体)  
32 … 穴  
33 … 磁性体粒子 (遠隔作用体)  
34 … 細菌 (微小物質)  
35 … T. T. C. (識別物質)  
51 … 液収納部  
52 … 磁性体保持担体 (微小物質保持担体)  
53 … 反応不溶磁性体液  
55 … 洗浄液  
56 … 標識液  
57 … 基質液  
P … ピペットチップ

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP97/01962

## A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int. Cl<sup>6</sup> G01N33/543, G01N33/553, C12M1/00, C12N11/00, C12Q1/68, C12Q1/70

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int. Cl<sup>6</sup> G01N33/543, G01N33/553, C12M1/00, C12N11/00, C12A1/68, C12Q1/70

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1940 - 1996
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971 - 1996
Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994 - 1997

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	JP, 8-94619, A (Tokuyama Corp.), April 12, 1996 (12. 04. 96), Claim; Par. No. (0015) (Family: none)	1-7, 11-13, 15-18, 22, 23, 25, 26 8, 10, 14, 19, 21, 24 9, 20
Y		
A		
X	US, 4115535, A (General Electric Co.), September 19, 1978 (19. 09. 78), Claim; Figs. 1, 2 (Family: none)	1-7, 11-13, 15-18, 22, 23, 25, 26 8, 10, 14, 19, 21, 24 9, 20
Y		
A		
X	JP, 8-52378, A (Boehringer Mannheim GmbH.), February 27, 1996 (27. 02. 96), Claim; Figs. 1, 4 to 7 & EP, 691541, A2	1-7, 11-13, 15-18, 22, 23, 25, 26 8, 10, 14, 19, 21, 24 9, 20
Y		
A		

 Further documents are listed in the continuation of Box C. See patent family annex.

\* Special categories of cited documents:

- "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- "E" earlier document but published on or after the international filing date
- "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not to conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search  
July 3, 1997 (03. 07. 97)Date of mailing of the international search report  
July 15, 1997 (15. 07. 97)Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office  
Facsimile No.Authorized officer  
Telephone No.

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP97/01962

## C(Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	JP, 1-227061, A (Abbott Laboratories), September 11, 1989 (11. 09. 89), Claim & EP, 326100, A	8, 19, 21
Y	JP, 62-502990, A (Genetic Systems Corp.), November 26, 1987 (26. 11. 87), Claim & WO, 8606492, A & EP, 221175, A1 & US, 4780409, A	10, 19, 21
Y	JP, 62-112063, A (Battelle Memorial Institute), May 23, 1987 (23. 05. 87), Claim & EP, 224439, A1 & US, 4962047, A	10, 19, 21
Y	JP, 1-265972, A (Kaneka Corp.), October 24, 1989 (24. 10. 89) & EP, 110409, A & US, 4576928, A	14, 15, 25
Y	JP, 7-8292, A (Orion Corp.), January 13, 1995 (13. 01. 95), Claim & EP, 496409, A1 & US, 5420017, A	14, 24
Y	JP, 5-64596, A (Pola Chemical Industries Inc.), March 19, 1993 (19. 03. 93), Pat. Nos. (0002) to (0007) (Family: none)	15, 25
A	JP, 62-171677, A (Hitachi, Ltd.), July 28, 1987 (28. 07. 87) (Family: none)	9, 20

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl. G01N33/543, G01N33/553, C12M1/00, C12N11/00, C12Q1/68, C12Q1/70

## B. 調査を行った分野

## 調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl. G01N33/543, G01N33/553, C12M1/00, C12N11/00, C12Q1/68, C12Q1/70

## 最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1940-1996年

日本国公開実用新案公報 1971-1996年

日本国登録実用新案公報 1994-1997年

## 国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
X	JP, 8-94619, A (株式会社トクヤマ), 12. 4月. 1996 (12. 04. 96), 特許請求の範囲, 段落番号【0015】 (ファミリーなし)	1-7, 11-13, 15-18, 22, 23, 25, 26
Y		8, 10, 14, 19, 21, 24
A		9, 20
X	US, 4115535, A (General Electric Company), 19. 9月. 1978 (19. 09. 78), 特許請求の範囲, 第1-2図 (ファミリーなし)	1-7, 11-13, 15-18, 22, 23, 25, 26
Y		8, 10, 14, 19, 21, 24
A		9, 20

 C欄の続きにも文献が列挙されている。 パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」先行文献ではあるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」優先権主張に疑惑を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&amp;」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日 03. 07. 97

国際調査報告の発送日

5.07.97

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号100

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

山村 祥子

21 9217

電話番号 03-3581-1101 内線 3252

C(続き) 関連すると認められる文献	
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示 関連する 請求の範囲の番号
X	JP, 8-52378, A (ベーリンガー・マンハイム・ゲゼルシャフト・ミット・ベシュレンクテン・ハブツング), 27. 2月. 1996 (27. 02. 96), 特許請求の範囲, 第1, 4-7図&EP, 691541, A2 1-7, 11-13, 15-18, 22, 23, 25, 26 8, 10, 14, 19, 21, 24, 9, 20
Y	JP, 1-227061, A (アポット・ラボラトリーズ), 11. 9月. 1989 (11. 09. 89) 特許請求の範囲&EP, 326100, A 8, 19, 21
Y	JP, 62-502990, A (ジェネティック システムズ ニーポレイション), 26. 11月. 1987 (26. 11. 87) 特許請求の範囲&WO, 8606492, A&EP, 221175, A1&US, 4780409, A 10, 19, 21
Y	JP, 62-112063, A (パテル メモリアル インスティチュート), 23. 5月. 1987 (23. 05. 87) 特許請求の範囲&EP, 224439, A1 &US, 4962047, A 10, 19, 21
Y	JP, 1-265972, A (鐘淵化学工業株式会社), 24. 10月. 1989 (24. 10. 89) &EP, 110409, A&US, 4576928, A 14, 15, 25
Y	JP, 7-8292, A (オリオン・コーポレーション), 13. 1月. 1995 (13. 01. 95), 特許請求の範囲&EP496409, A1&US, 5420017, A 14, 24
Y	JP, 5-64596, A (ボーラ化成工業株式会社), 19. 3月. 1993 (19. 03. 93), 登録番号【0002】-【0007】(ファミリーなし) 15, 25
A	JP, 62-171677, A (株式会社日立製作所), 28. 7月. 1987 (28. 07. 87) (ファミリーなし) 9, 20